

POWERED BY **Dialog**

Digital still camera system for detecting feature point of digital image, selects each feature point such as eye, nose from input image data, in accordance with user given order, and displays selected feature point information

Patent Assignee: NIKON CORP; NIKON TECHNOLOGIES INC; NIKON GIJUTSU KOBO KK

Inventors: EJIMA S; HIBINO H; KOBAYASHI T; NOZAKI H; OHTA T; YOKONUMA N

Patent Family

Patent Number	Kind	Date	Application Number	Kind	Date	Week	Type
US 20040207743	A1	20041021	US 2004814142	A	20040401	200477	B
JP 2004320287	A	20041111	JP 2003109886	A	20030415	200477	
EP 1471455	A2	20041027	EP 2004252199	A	20040415	200477	
JP 2004317699	A	20041111	JP 2003109883	A	20030415	200477	
JP 2004320284	A	20041111	JP 2003109882	A	20030415	200477	
JP 2004320285	A	20041111	JP 2003109884	A	20030415	200477	
JP 2004320286	A	20041111	JP 2003109885	A	20030415	200477	

Priority Applications (Number Kind Date): JP 2003109886 A (20030415); JP 2003109882 A (20030415); JP 2003109883 A (20030415); JP 2003109884 A (20030415); JP 2003109885 A (20030415)

Patent Details

Patent	Kind	Language	Page	Main IPC	Filing Notes
US 20040207743	A1		38	H04N-005/222	
JP 2004320287	A		25	H04N-005/232	
EP 1471455	A2	E		G06K-009/00	
Designated States (Regional): AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IT LI LT LU LV MC MK NL PL PT RO SE SI SK TR					
JP 2004317699	A		23	G02B-007/28	
JP 2004320284	A		22	H04N-005/238	
JP 2004320285	A		25	H04N-005/232	
JP 2004320286	A		26	H04N-005/232	

Abstract:

US 20040207743 A1

NOVELTY A detector detects the feature points such as eye, nose from the input image data. A selector selects each feature point in the input image data, in accordance with the user specified order, when the several feature points are detected. A display unit displays the feature point information identifying the

feature point selected by the selector.

USE Digital still camera system for detecting eye, nose, mouth, face, pupils, eyebrows, ear, hand, leg, hair, wrinkle, mole, freckles, skin color and outline of eyeglasses of human being. Also detects hair-style, bone structure and clothes of person to discriminate sex, race and age of person. Also for detecting feature point in dog, cat, bird, house and car.

ADVANTAGE Efficiently discriminates the feature point of target object, by simple technique.

DESCRIPTION OF DRAWING(S) The figure shows the block diagram of the digital still camera system

pp; 38 DwgNo 1/22

Derwent World Patents Index

© 2005 Derwent Information Ltd. All rights reserved.

Dialog® File Number 351 Accession Number 16624038

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2004-320287

(P2004-320287A)

(43) 公開日 平成16年11月11日 (2004. 11. 11)

(51) Int. Cl. ⁷	F I	テーマコード (参考)
H04N 5/232	H04N 5/232 Z	2H002
G02B 7/28	G03B 7/00 Z	2H011
G02B 7/38	G03B 17/18 Z	2H051
G03B 7/00	G06T 1/00 340A	2H102
G03B 13/38	G06T 7/00 250	5B057
審査請求 未請求 請求項の数 23 O L (全 25 頁) 最終頁に続く		

(21) 出願番号 特願2003-109886 (P2003-109886)
 (22) 出願日 平成15年4月15日 (2003. 4. 15)

(71) 出願人 596075462
 株式会社ニコン技術工房
 東京都品川区二葉一丁目3番25号
 (71) 出願人 000004112
 株式会社ニコン
 東京都千代田区丸の内3丁目2番3号
 (74) 代理人 100078189
 弁理士 渡辺 隆男
 (72) 発明者 野崎 弘剛
 東京都千代田区丸の内3丁目2番3号 株
 式会社ニコン内
 (72) 発明者 日比野 秀臣
 東京都千代田区丸の内3丁目2番3号 株
 式会社ニコン内

最終頁に続く

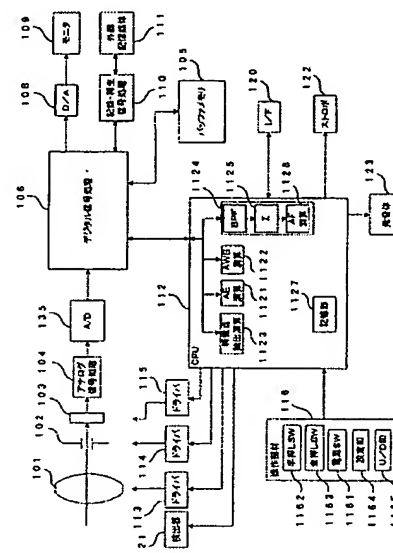
(54) 【発明の名称】 デジタルカメラ

(57) 【要約】

【課題】 特徴点を抽出し表示した後に容易に所望の特徴点を選択する方法や、これら選択した特徴点に関する情報を確実に記録することのできるデジタルカメラを提供する。

【解決手段】 画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、ユーザからの指示を受け付ける受付手段と、前記特徴点が複数抽出された場合に前記受付手段が受け付けた指示によりそれぞれの特徴部位を所定の順番で選択する選択手段と、前記選択手段により選択された前記特徴部位を特定する特定部位情報を表示する表示手段とをデジタルカメラに備える。

【選択図】 図1



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、ユーザからの指示を受け付ける受付手段と、前記特徴点が複数抽出された場合に前記受付手段が受け付けた指示によりそれぞれの特徴部位を所定の順番で選択する選択手段と、前記選択手段により選択された前記特徴部位を特定する特徴部位情報を表示する表示手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 2】

請求項 1 記載のデジタルカメラにおいて、前記表示手段は前記画像データに重畳して前記特徴部位情報を表示することを特徴とするデジタルカメラ。

10

【請求項 3】

請求項 1 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位の中から顔の大きさを判別する判別手段を備え、
前記選択手段は前記判別手段が判別した顔の大きい順に選択することを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 4】

請求項 1 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位までの距離を判別する判別手段を備え、前記選択手段は前記判別手段が判別した距離の近い順に選択することを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 5】

請求項 1 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位を含んだ所定エリアをフォーカスを検出するためのフォーカスエリアとして設定するフォーカスエリア設定手段を備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

20

【請求項 6】

請求項 1 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位を含んだ所定エリアを測光エリアとして設定する測光エリア設定手段を備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 7】

画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、前記抽出手段が抽出した前記特徴部位を表示する表示手段と、前記表示手段が表示している前記特徴部位に関する情報を受け付ける受付手段と、前記特徴部位と前記特徴部位に関する情報を記憶する記憶手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

30

【請求項 8】

画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、前記抽出手段が抽出した前記特徴部位を表示する表示手段と、前記表示手段が表示している前記特徴部位に関する情報を入力する入力手段と、前記特徴部位と前記特徴部位に関する情報とを前記画像データと関連付けて記録するよう指示する指示手段と、前記指示手段によって関連付けられた前記特徴部位と前記特徴部位に関する情報と前記画像データとを記憶する記憶手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 9】

請求項 7 または請求項 8 いずれかに記載のデジタルカメラにおいて、前記特徴部位に関する情報とは前記特徴部位に関する固有名情報であることを特徴とするデジタルカメラ。

40

【請求項 10】

請求項 7 または請求項 8 いずれかに記載のデジタルカメラにおいて、前記特徴部位に関する情報とは複数の特徴部位が同時に抽出されたときに選択の優先度を定めた優先順位情報であることを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 11】

請求項 10 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記優先順位情報を識別する識別手段と、前記識別手段が識別した優先順位に基づいて順に選択する選択手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

50

【請求項 1 2】

請求項 1 0 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記表示手段に表示されている所定の被写体までの距離を測定するための測距エリアを設定する測距エリア設定手段を備え、前記優先順位情報とは、前記複数の特徴部位の中から前記測距エリア設定手段が測距エリアを設定する際の優先順位であることを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 1 3】

請求項 1 0 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記表示手段に表示されている所定の被写体の明るさを測定するための測光エリアを設定する測光エリア設定手段を備え、前記優先順位情報とは、前記複数の特徴部位の中から前記測光エリア設定手段が測光エリアを設定する際の優先順位であることを特徴とするデジタルカメラ。

10

【請求項 1 4】

請求項 7 または請求項 8 いずれかに記載のデジタルカメラにおいて、前記特徴部位に関する情報とは前記特徴部位を含む画像データを記録する際の色処理情報あるいは輪郭補正処理情報の少なくとも一つの情報であることを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 1 5】

請求項 7 または請求項 8 いずれかに記載のデジタルカメラにおいて、前記特徴部位に関する情報とは前記特徴部位を含む画像データを再生する際の色処理情報あるいは輪郭補正処理情報の少なくとも一つの情報であることを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 1 6】

請求項 7 記載のデジタルカメラにおいて、更に、前記表示手段に表示している特徴部位あるいはその特徴部位に関する情報の少なくとも一つが前記記録手段に記録済みであったならば記録済みであることを識別表示する識別表示手段を備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

20

【請求項 1 7】

請求項 8 記載のデジタルカメラにおいて、前記特徴部位に関する情報とは前記画像データから前記特徴部位を抽出したときの前記画像データ内における位置情報であることを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 1 8】

第 1 の特徴部位と前記第 1 の特徴部位に関する第 1 の固有名情報とが記憶された記憶手段と、画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、前記抽出手段が抽出した第 2 の特徴部位に関する第 2 の固有名情報を入力する入力手段と、前記第 1 の固有名情報と前記第 2 の固有名情報とが同一であって且つ、前記第 2 の特徴部位が前記第 1 の特徴部位と異なった場合に前記第 2 の特徴部位を前記記憶手段に追加して記憶する記憶手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

30

【請求項 1 9】

第 1 の特徴部位と前記第 1 の特徴部位に関する固有名情報とが記憶された第 1 の記憶手段と、第 2 の特徴部位と前記固有名情報とが画像データと関連付けられて記憶された第 2 の記憶手段と、前記第 2 の特徴部位が前記第 1 の特徴部位と異なった場合に前記第 2 の特徴部位を前記第 1 の記憶手段に追加して記憶する記憶手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

40

【請求項 2 0】

第 1 の特徴部位と前記第 1 の特徴部位に関する固有名情報とが記憶された第 1 の記憶手段と、第 2 の特徴部位点と前記固有名情報とが画像データと関連付けられて記憶された第 2 の記憶手段と、前記第 1 の特徴部位が前記第 2 の特徴部位と異なった場合に前記第 1 の特徴部位を前記第 2 の記憶手段に追加して記憶するよう指示する指示手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 2 1】

画像データを表示する表示手段と、

前記画像データ内から所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、複数の特徴部位を予め記憶する記憶手段と、前記抽出手段によって抽出された特徴部位が前記記憶手段に記憶されて

50

いる複数の特徴部位のいずれかと一致するかどうか判別する判別手段と、前記判別手段によって判別された判別結果を前記表示手段に識別表示する識別表示手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【請求項 2 2】

請求項 2 1 記載のデジタルカメラにおいて、前記記憶手段は更に、前記特徴部位に関する固有名情報あるいは複数の特徴部位が同時に抽出されたときに選択の優先度を定めた優先順位情報の少なくとも一つの情報を記憶し、
前記識別表示手段は前記判別手段が一致していると判別した特徴点に対してその特徴部位に関する前記記憶手段に記憶されている情報を前記表示手段に表示することを特徴とするデジタルカメラ。

10

【請求項 2 3】

画像データから所定の被写体の特徴点を抽出する抽出手段と、
前記抽出した特徴部位と前記画像データとを関連付けて管理する管理手段とを備えたことを特徴とするデジタルカメラ。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

本発明は、人物の特徴点を識別し、その識別結果に応じて動作するデジタルカメラに関する。

【 0 0 0 2 】

20

【従来の技術】

従来から、指紋あるいは虹彩の特徴点を予め登録しておいてこれと照合することで本人を認証するシステムを初めとして画像データから人物を識別する技術はこれまで多く知られている。特開平 9 - 2 5 1 5 3 4 号公報には目、鼻、口等を抽出して特徴点として登録しこれと入力した画像から抽出した特徴点とを比較して当人として識別する方法が詳細に記述されており、特開平 1 0 - 2 3 2 9 3 4 号公報にはこの様にして抽出した特徴点を登録する場合の辞書画像の精度を上げる方法が開示されている。これらの技術をカメラに応用した例を以下に挙げる。

【 0 0 0 3 】

特開 2 0 0 1 - 2 0 1 7 7 9 号公報には予めカメラの利用者を参照情報として登録しておき、カメラ利用者がカメラを自分の顔に向けて撮影することで入力した識別情報と一致した場合にのみカメラ動作を可能とするカメラが開示されている。特開 2 0 0 1 - 3 0 9 2 2 5 号公報には顔認識アルゴリズムにより認識された顔の座標、寸法、目の位置、頭のポーズ等のデータが画像メモリに画像データとともに記録されるカメラが開示されている。特開 2 0 0 1 - 3 2 6 8 4 1 号公報には予め正規の利用者を識別するための識別情報（顔、指紋、掌紋）を記憶しておく画像撮像装置（デジタルカメラ）が開示されている。特開 2 0 0 2 - 2 3 2 7 6 1 号公報には撮影した画像に予め読み込んでおいた被写体の識別情報を関連付けて記録する画像記録装置が開示されている。特開 2 0 0 2 - 3 3 3 6 5 2 号公報には予め記憶された容貌情報と撮影顔情報を比較し記録信号を発生する撮影装置が開示されている。この容貌情報は優先度とともに記録される。

40

【 0 0 0 4 】

【発明が解決しようとする課題】

本発明においては上述したこれまでの発明においては達成されていなかった、特徴点を抽出し表示した後に容易に所望の特徴点を選択する方法や、これら選択した特徴点に関する情報を確実に記録することのできるデジタルカメラを提供することを目的とする。

【 0 0 0 5 】

【問題点を解決する為の手段】

上記問題点の解決のために、請求項 1 の発明は、画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、ユーザからの指示を受け付ける受付手段と、前記特徴点が複数抽出された場合に前記受付手段が受け付けた指示によりそれぞれの特徴部位を所定の順番で選択する

50

選択手段と、前記選択手段により選択された前記特徴部位を特定する特徴部位情報を表示する表示手段とを備えたことを特徴とする。これにより、ユーザは容易に所望の人物等を特定して選択することが出来る。請求項2の発明で、前記表示手段は前記画像データに重畳して前記特徴部位情報を表示しており、請求項3の発明では、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位から顔の大きさを判別する判別手段を備え、前記選択手段は前記判別手段が判別した顔の大きい順に選択され、請求項4の発明では、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位までの距離を判別する判別手段を備え、前記選択手段は前記判別手段が判別した距離の近い順に選択するようにされているので容易に所望の被写体を選択することが出来る。請求項5の発明では、更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位を含んだ所定エリアをフォーカスを検出するためのフォーカスエリアとして設定するフォーカスエリア設定手段を備え、請求項6の発明では更に、前記抽出手段によって抽出された前記特徴部位を含んだ所定エリアを測光エリアとして設定する測光エリア設定手段を備えたことを特徴としている。

【 0 0 0 6 】

請求項7の発明は、画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、前記抽出手段が抽出した前記特徴部位を表示する表示手段と、前記表示手段が表示している前記特徴部位に関する情報を受け付ける受付手段と、前記特徴部位と前記特徴部位に関する情報を記憶する記憶手段とを備えたことを特徴としている。すなわち、入力された特徴部位に関する情報を特徴部位とともに記憶媒体に記憶している。請求項8の発明は、画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、前記抽出手段が抽出した前記特徴部位を表示する表示手段と、前記表示手段が表示している前記特徴部位に関する情報を入力する入力手段と、前記特徴部位と前記特徴部位に関する情報とを前記画像データと関連付けて記録するよう指示する指示手段と、前記指示手段によって関連付けられた前記特徴部位と前記特徴部位に関する情報と前記画像データとを記憶する記憶手段とを備えたことを特徴としている。すなわち、入力された特徴部位に関する情報を特徴部位とともに抽出した画像データと関連付けてメモリカード等の記憶媒体に記憶しているので特徴部位に関する情報に基づいてあとから検索する場合等に有効である。

【 0 0 0 7 】

請求項9の発明によれば、前記特徴部位に関する情報とは前記特徴部位に関する人名等の固有名情報であり、請求項10の発明によれば、前記特徴部位に関する情報とは複数の特徴部位が同時に抽出されたときに選択の優先度を定めた優先順位情報であって、請求項11の発明は、更に、前記優先順位情報を識別する識別手段と、前記識別手段が識別した優先順位に基づいて順に選択する選択手段とを備えたことを特徴としている。請求項12の発明では、更に、前記表示手段に表示されている所定の被写体までの距離を測定するための測距エリアを設定する測距エリア設定手段を備え、前記優先順位情報とは、前記複数の特徴部位の中から前記測距エリア設定手段が測距エリアを設定する際の優先順位であり、請求項13の発明では、更に、前記表示手段に表示されている所定の被写体の明るさを測定するための測光エリアを設定する測光エリア設定手段を備え、前記優先順位情報とは、前記複数の特徴部位の中から前記測光エリア設定手段が測光エリアを設定する際の優先順位である。

【 0 0 0 8 】

請求項14の発明によって、前記特徴部位に関する情報とは前記特徴部位を含む画像データを記録する際の色処理情報あるいは輪郭補正処理情報の少なくとも一つの情報であり、請求項15の発明では、前記特徴部位に関する情報とは前記特徴部位を含む画像データを再生する際の色処理情報あるいは輪郭補正処理情報の少なくとも一つの情報である。また、請求項16の発明で、更に、前記表示手段に表示している特徴部位あるいはその特徴部位に関する情報の少なくとも一つが前記記録手段に記録済みであったならば記録済みであることを識別表示する識別表示手段を備え、請求項17の発明では、前記特徴部位に関する情報とは前記画像データから前記特徴部位を抽出したときの前記画像データ内における位置情報であることを特徴としている。

【 0 0 0 9 】

請求項 18 の発明は、第 1 の特徴部位と前記第 1 の特徴部位に関する第 1 の固有名情報とが記憶された記憶手段と、画像データから所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、前記抽出手段が抽出した第 2 の特徴部位に関する第 2 の固有名情報を入力する入力手段と、前記第 1 の固有名情報と前記第 2 の固有名情報とが同一であって且つ、前記第 2 の特徴部位が前記第 1 の特徴部位と異なった場合に前記第 2 の特徴部位を前記記憶手段に追加して記憶する記憶手段とを備えたことを特徴としている。すなわち、予め記憶手段に記憶されている人名等の固有名情報と同一であって、抽出された特徴部位が異なっていたときにはその特徴部位を新たに追加して記憶していくことで徐々にその人物を判別する際の精度を向上させることが出来る。

10

【 0 0 1 0 】

請求項 19 の発明は、第 1 の特徴部位と前記第 1 の特徴部位に関する固有名情報とが記憶された第 1 の記憶手段と、第 2 の特徴部位と前記固有名情報とが画像データと関連付けられて記憶された第 2 の記憶手段と、前記第 2 の特徴部位が前記第 1 の特徴部位と異なった場合に前記第 2 の特徴部位を前記第 1 の記憶手段に追加して記憶する記憶手段とを備えたことを特徴としている。すなわち、予め画像データと特徴部位およびそれに関する人名情報等の固有名情報が記録されたメモリカードから同一の固有名情報に関する特徴部位を内蔵メモリに追加して記憶させることで徐々にその人物を判別する際の精度を向上させることが出来る。

【 0 0 1 1 】

20

請求項 20 の発明は、第 1 の特徴部位と前記第 1 の特徴部位に関する固有名情報とが記憶された第 1 の記憶手段と、第 2 の特徴部位点と前記固有名情報とが画像データと関連付けられて記憶された第 2 の記憶手段と、前記第 1 の特徴部位が前記第 2 の特徴部位と異なった場合に前記第 1 の特徴部位を前記第 2 の記憶手段に追加して記憶するよう指示する指示手段とを備えた。すなわちこの場合は逆に予め画像データと特徴部位およびそれに関する人名情報等の固有名情報が記録された内蔵メモリから同一の固有名情報に関する特徴部位をメモリカードに追加して記憶させることでメモリカードに記録されていない特徴部位も追加記録されるのでメモリカードにおいても徐々にその人物に関する特徴部位の数を増加させることが出来る。

【 0 0 1 2 】

30

請求項 21 の発明は、画像データを表示する表示手段と、前記画像データ内から所定の特徴部位を抽出する抽出手段と、複数の特徴部位を予め記憶する記憶手段と、前記抽出手段によって抽出された特徴部位が前記記憶手段に記憶されている複数の特徴部位のいずれかと一致するかどうか判別する判別手段と、前記判別手段によって判別された判別結果を前記表示手段に識別表示する識別表示手段とを備えたことを特徴とする。すなわち、抽出された特徴部位が既に記憶されているかどうかを直ちに判別することが出来る。請求項 22 の発明では、前記記憶手段は更に、前記特徴部位に関する固有名情報あるいは複数の特徴部位が同時に抽出されたときに選択の優先度を定めた優先順位情報の少なくとも一つの情報を記憶し、前記識別表示手段は前記判別手段が一致していると判別した特徴点に対してその特徴部位に関する前記記憶手段に記憶されている情報を前記表示手段に表示すること

40

【 0 0 1 3 】

請求項 23 の発明は、画像データから所定の被写体の特徴点を抽出する抽出手段と、前記抽出した特徴部位と前記画像データとを関連付けて管理する管理手段とを備えたことを特徴としている。これにより、画像データとそこから抽出した特徴部位とを同時に記録することが出来る。

【 0 0 1 4 】

【 発明の実施の形態 】

以下、図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。

図 1 は、本発明のデジタルカメラについてその主要な機能を説明したブロック図である。

50

【 0 0 1 5 】

撮影レンズ 1 0 1 はその焦点距離を連続的に変えるためのズームレンズ、ピントを調整するフォーカシングレンズ、撮影時の手ブレを補正する V R (V i b r a t i o n R e d u c t i o n) レンズから構成されている。これらのレンズはドライバ 1 1 3 により駆動される。ここでドライバ 1 1 3 はズームレンズのズーム駆動機構及びその駆動回路と、フォーカシングレンズのフォーカス駆動機構及びその駆動回路と、 V R レンズ駆動機構及びその駆動回路とを備えていて、それぞれ C P U 1 1 2 により制御される。検出器 1 2 1 はフォーカシングレンズの位置およびズームレンズ位置を検出し C P U 1 1 2 にそれぞれのレンズ位置を伝える。

【 0 0 1 6 】

撮影レンズ 1 0 1 は撮像素子 1 0 3 の撮像面上に被写体像を結像する。撮像素子 1 0 3 は撮像面上に結像された被写体像の光強度に応じた電気信号を出力する光電変換撮像素子であり、 C C D 型や M O S 型の固体撮像素子が用いられる。撮像素子 1 0 3 は信号取り出しのタイミングをコントロールするドライバ 1 1 5 により駆動される。撮影レンズ 1 0 1 と撮像素子 1 0 3 との間には絞り 1 0 2 が設けられている。絞り 1 0 2 は、絞り機構とその駆動回路を備えたドライバ 1 1 4 により駆動される。固体撮像素子 1 0 3 からの撮像信号はアナログ信号処理回路 1 0 4 に入力され、アナログ信号処理回路 1 0 4 において相関二重サンプリング処理 (C D S) 等の処理が行われる。アナログ信号処理回路 1 0 4 で処理された撮像信号は、 A / D 変換器 1 3 5 によりアナログ信号からデジタル信号に変換される。

【 0 0 1 7 】

A / D 変換された信号はデジタル信号処理回路 1 0 6 において輪郭強調やガンマ補正などの種々の画像処理が施される。輪郭強調用のパラメータは予め複数用意されていて画像データに応じて最適のパラメータが選択される。このデジタル信号処理回路 1 0 6 には記録のための処理を施す輝度／色差信号生成回路等も含まれていて、これらを生成するためのパラメータも予め複数用意されている。これらの複数の色変換用パラメータから撮影された画像の応じて最良の色再現を得るために最適のパラメータが選択される。これら輪郭強調や色再現のための複数のパラメータは後述する記憶部 1 1 2 7 に記憶されていて、ここから最適のパラメータを C P U 1 1 2 が選択する。バッファメモリ 1 0 5 は撮像素子 1 0 3 で撮像された複数フレーム分のデータを記憶することが出来るフレームメモリであり、 A / D 変換された信号は一旦このバッファメモリ 1 0 5 に記憶される。デジタル信号処理回路 1 0 6 ではバッファメモリ 1 0 5 に記憶されたデータを読み込んで上述した各処理を行い、処理後のデータは再びバッファメモリ 1 0 5 に記憶される。 C P U 1 1 2 はデジタル信号処理回路 1 0 6 およびドライバ 1 1 3 ~ 1 1 5 等と接続され、カメラ撮影動作のシーケンス制御を行う。 C P U 1 1 2 の A E 演算部 1 1 2 1 では撮像素子からの画像信号に基づいて自動露出演算を行い、 A W B 演算部 1 1 2 2 ではホワイトバランス用パラメータを設定するための演算が行われる。特徴点抽出演算部 1 1 2 3 では所定のアルゴリズムに則って画像データの中から人物の形状、位置、サイズ等の特徴点を記憶部 1 1 2 7 に記憶するとともに検出した顔や眼幅等の大きさとそのときの検出器 1 2 1 によって検出したズームレンズの焦点距離とから抽出したそれぞれの人物までのおよその距離も演算し抽出日時とともに記憶部 1 1 2 7 に記憶する。ここで、図 2 2 を用いてこの距離演算方法を説明する。図 2 2 は抽出した眼幅を基に人物までの距離を演算する場合を示している。 A は一般成人の実際の眼幅の平均値、 a は抽出された撮像素子上に結像した眼幅、 L は撮像レンズから人物までの距離、 f はレンズの焦点距離である。この図から次の比例式が容易に導かれる。

【 0 0 1 8 】

$$A / L = a / f$$

ここから、人物までの距離 L は、 $L = (A / a) \cdot f$ となる。記憶部 1 1 2 7 にはこの様にして抽出された特徴点やそれに基づいて演算した特徴点迄の距離が一旦記憶される。それら記憶された特徴点の中からユーザは残しておきたい特徴点を選択して登録する。この

10

20

30

40

50

登録する内容や登録方法については図 1 3 を基に後で詳細に説明する。

【 0 0 1 9 】

バンドパスフィルタ (B P F) 1 1 2 4 は、撮像領域に設けられた焦点検出エリア内の撮像信号に基づいて、所定帯域の高周波成分を抽出する。B P F 1 1 2 4 の出力は次の評価値演算部 1 1 2 5 に入力され、ここで高周波成分の絶対値を積分し焦点評価値として算出される。A F 演算部 1 1 2 6 はこれらの焦点評価値に基づいてコントラスト法により A F 演算を行う。C P U 1 1 2 は A F 演算部 1 1 2 6 の演算結果を用いて撮影レンズ 1 0 1 のフォーカシングレンズを調整し、合焦動作を行わせる。

【 0 0 2 0 】

C P U 1 1 2 に接続された操作部 1 1 6 には、カメラの電源をオンオフする電源スイッチ 1 1 6 1、リリース釦に連動してオンオフする半押しスイッチ 1 1 6 2 及び全押しスイッチ 1 1 6 3、撮影モードの各種の内容を選択するための設定釦 1 1 6 4、再生画像等を更新するアップダウン (U / D) 釦 1 1 6 5 等が設けられている。設定釦 1 1 6 4 では抽出した特徴点に対して名称を付けるために U / D 釦 1 1 6 5 を併用してアルファベットやひらがな、カタカナ、簡単な漢字等を選択して設定することもできる。U / D 釦 1 1 6 5 はこれ以外にも、複数抽出された人物から所望の人物を選択したり、撮影時には手動でズームレンズをテレあるいはワイド側に駆動するためにも使用される。

【 0 0 2 1 】

被写体輝度が低い場合にはストロボ 1 2 2 を発光させる。このストロボにはストロボ使用時に撮影した人物の瞳が赤く撮影されるのを防止あるいは軽減する赤目防止のためや低輝度時に被写体輝度を予め測定するために撮影前に予め補助光を発光するプリ発光機能も備わっている。1 2 3 はカメラの何らかの異常時に音声で警告するためのブザー等の発音体である。記憶部 1 1 2 7 には前述した特徴点情報以外に A F 演算の結果から検出される評価値のピーク値や対応するレンズ位置等も記憶される。デジタル信号処理回路 1 0 6 で各種処理が施された画像データは、一旦バッファメモリ 1 0 5 に記憶された後に、記録・再生信号処理回路 1 1 0 を介してメモリカード等の外部記憶媒体 1 1 1 に記録される。画像データを記憶媒体 1 1 1 に記録する際には、一般的に所定の圧縮形式、例えば、J P E G 方式でデータ圧縮が行われる。記録・再生信号処理回路 1 1 0 では、画像データを外部記憶媒体 1 1 1 に記録する際のデータ圧縮及び外部記憶媒体 1 1 1 や他のカメラから転送されてきた圧縮された画像データの伸長処理を行う。1 2 1 はそれぞれデジタルカメラ等の他の外部機器と無線あるいは有線で接続してデータ通信を行うインタフェース回路である。これら各インタフェースは同時に複数個備わっていても良い。

【 0 0 2 2 】

モニタ 1 0 9 は撮像された被写体画像を表示したり撮影や再生させる際に各種の設定メニューを表示するための液晶 (L C D) 表示装置である。ここでは記憶媒体 1 1 1 に記録されている画像データや他のカメラから転送されてきた画像データを再生表示する際にも用いられる。モニタ 1 0 9 に画像を表示する場合には、バッファメモリ 1 0 5 に記憶された画像データを読み出し、D / A 変換器 1 0 8 によりデジタル画像データをアナログ映像信号に変換する。そして、そのアナログ映像信号を用いてモニタ 1 0 9 に画像を表示する。

【 0 0 2 3 】

このカメラで採用している A F 制御方式のコントラスト法について説明する。この方式では、像のボケの程度とコントラストの間には相関があり、焦点があったときに像のコントラストは最大になることを利用して焦点あわせを行う。コントラストの大小は撮像信号の高周波成分の大小により評価することが出来る。すなわち、B P F 1 1 2 4 により撮像信号の高周波成分を抽出し、評価値演算部 1 1 2 5 で高周波成分の絶対値を積分した物を焦点評価値とする。前述したように、A F 演算部 1 1 2 6 はこの焦点評価値に基づいて A F 演算を行う。C P U 1 1 2 は A F 演算部 1 1 2 6 の演算結果を用いて撮影レンズ 1 0 1 のフォーカシングレンズ位置を調整し、合焦動作を行わせる。

【 0 0 2 4 】

図 2、図 3 に顔認識機能を備えたデジタルカメラの全体の動作フローを示す。図 2 におい

てまずステップ S 1 0 1 でデジタルカメラの電源が電源 S W 1 1 6 1 によりオンされたことを検出するとステップ S 1 0 2 でデジタルカメラの動作モードを確認する。ここでは設定値 S 1 1 6 4 によって被写体を撮影する撮影モードに設定されているかメモリカードに記録されている画像データを再生表示する再生モードに設定されているかを判別する。再生モードに設定されていたならば図 3 ステップ S 1 1 7 に進み、撮影モードに設定されていたならばステップ S 1 0 3 に進む。ステップ S 1 0 3 では L C D モニタ 1 0 9 に撮影する被写体画像を動画で表示する。ステップ S 1 0 4 では表示されている画像に対して所定のアルゴリズムに従って特徴点を抽出する特徴点抽出処理を行うよう設定されているかどうか判別する。この設定には設定値 S 1 1 6 4 を使用する。特徴点抽出処理をするように設定されていなかったならばステップ S 1 1 3 に進み通常の撮影動作をする。特徴点抽出処理をするよう設定されていたならばステップ S 1 0 5 に進んで L C D モニタ 1 0 9 に表示している動画画像データの 1 コマあるいは 2 ~ 3 コマ毎に表示画像から特徴点とその位置情報を抽出する。この抽出される特徴点としては人物の顔、眼、瞳、眉、鼻、口、耳、手、足、眼鏡等の輪郭やその向き、位置、大きさがある。さらに、髪型、骨格、着衣の種類も抽出することによって、男女の性別や人種を判別したり、年齢についても判断することが出来る。また、人間だけでなく、犬、猫、鳥等の動物や家屋、自動車等一般の被写体に対しても抽出することが出来る。以下の説明では主として人間に対して特徴点を抽出する。

【 0 0 2 5 】

ステップ S 1 0 6 では抽出した複数の特徴点に対して、予めデジタルカメラの記憶部 1 1 2 7 に登録されている特徴点と一致するものがあるかどうか判別する。一致する特徴点が無かったならばステップ S 1 0 7 で L C D モニタ 1 0 9 に表示している画像に対して特徴点検出されたことを示すマーカを重畳して表示する。もし登録してある特徴点と一致する特徴点検出された場合にはステップ S 1 0 8 で登録済みであることを区別出来るように他の特徴点と異なるマーカで重畳表示する。図 1 5 に表示結果の 1 例を示す。ここでは画面内の 5 名の人物のうち 1 名は遠くにいて小さすぎるため顔としての特徴点検出されず、残り 4 名に対して顔の特徴点検出され、さらにそのうち 1 名が登録済みであることが判別されたことを示している。単に特徴点検出されただけの 3 名に対してはそれぞれの顔を波線で囲って、既に登録済みの 1 名に対しては実線で囲っている。さらに、特徴点に対応した人名等の個人名情報も特徴点情報として同時に登録されていた場合には図 1 5 に示すようにそれも同時に表示する。これにより被写体の確認をより一層確実にする

【 0 0 2 6 】

また、本実施例では、後述する A E エリアや A F エリアを選択する際の優先順位も特徴点情報として登録している。図 1 3 に記憶部 1 1 2 7 における特徴点に関する記録状態の 1 例を示す。図 1 3 において特徴点として A 氏、B 子、C ちゃんというようにそれぞれ名前が付けられた特徴点と、名前が付けられていない特徴点が名称無しとして順に登録されている。A 氏の登録内容は更に前述した A E エリアや A F エリアを選択する際の優先順位が 1 に設定されている。これにより例えば A 氏と C ちゃんが同時に撮影画面内に抽出されたとしたら A 氏を含むエリアが優先して A E エリアあるいは A F エリアに設定される。この優先順位は任意に変更することが出来る。A 氏の特徴点情報として A 氏の特徴点を登録した日にちが登録日として次に記録されている。ここで (1) で示される登録日は最初に A 氏を登録した日にちで (2) 、 (3) は (1) と異なった状態たとえば横向き、後ろ向き、眼鏡着用等の状態で撮影された A 氏の他の特徴点を追加して登録した日にちを示している。

【 0 0 2 7 】

このように、眼鏡や髭の有無等によって同一人物としての特徴点を複数登録することで抽出した特徴点に対して人物を識別する確度が向上する。この特徴点についてもその内容を L C D モニタ 1 0 9 に表示するとともに任意に追加あるいは削除することが出来る。優先度、登録日以外に簡単なコメントやこの特徴点検出された場合に有効な記録時あるいは再生時の処理方法 (ホワイトバランス設定や輪郭補償処理設定等) 、特徴点までの距離等

についても記録するようにしても良い。このようにして登録するよう設定された特徴点の実際のデータは下の特徴点データエリアに順に記録される。

【 0 0 2 8 】

ステップ S 1 0 9 ～ステップ S 1 1 4 では抽出した特徴点に応じた特有の処理をするときのステップを示している。もちろん特徴点が検出された場合であってもこれらの各ステップのうちからどのステップを採用するかは設定値 1 1 6 4 を使って任意に選択可能となっている。以降ではこれら全てのステップを選択するよう設定された場合について説明する。ステップ S 1 0 9 では表示されている抽出結果を登録する。このステップ S 1 0 9 の登録については図 4 で詳細に説明する。登録が終了したならばステップ S 1 1 0 の撮影画面設定のステップに進む。このステップ S 1 1 0 の設定をすることにより、撮影画面の中に複数の人物がいた場合でも自動的に目的の被写体を判別してその人物をズームアップして画面中央に捉えることが出来る。この機能は、自分の子供の運動会や発表会での撮影の際に効果的である。このステップ S 1 1 0 の詳細については図 5 で説明する。ステップ S 1 1 1 では撮影条件の設定を行う。ここでは撮影画面中に複数の人物がいた場合、希望する人物を含む所定エリアを A F エリアや A E エリアに設定したり、人物の大きさや数に応じた絞り設定を行う。このステップ S 1 1 1 の詳細については図 6 ～図 8 で説明する。ステップ S 1 1 2 ではストロボの設定を行う。ステップ S 1 1 2 の詳細については図 9 で説明する。ここまでのステップ S 1 0 9 からステップ S 1 1 2 迄は撮影前の設定であり、撮影画面に応じて任意に設定順を変えることが出来るとともに各ステップにおいて一旦設定した内容を再設定することも可能である。

【 0 0 2 9 】

ステップ S 1 1 3 では被写体の撮影を行う。ここでは人物を検出して撮影枚数を自動的に設定したり、人物の撮影時の動作に応じて実際の露光を行う。この撮影ステップについては図 1 0、図 1 1 で詳細に説明する。撮影終了後はステップ S 1 1 4 で記録処理を行う。ここでは被写体の顔を検出してホワイトバランスを変えたり顔のシミやほくろ等を自動的に軽減する処理を行う。このステップ S 1 1 4 の詳細は図 1 2 で行う。ステップ S 1 1 5 では処理済みの画像データと特徴点情報とを一つのファイルとしてメモ리카ードに記録する。ステップ S 1 1 6 では電源がオフされているかどうか判別する。オフされていなかったならばステップ S 1 0 2 に戻ってデジタルカメラの動作モードを判別する。電源スイッチがオフされていたならば本シーケンスを終了する。

【 0 0 3 0 】

ステップ S 1 0 2 で再生モードに設定されていたならば図 3 ステップ S 1 1 7 でメモ리카ード 1 1 1 に記録されていた画像データを再生して L C D モニタ 1 0 9 に表示する。この再生画像は静止画であっても動画であっても良い。ステップ S 1 1 8 では再生画像に対してステップ S 1 0 4 と同様に特徴点抽出処理を行うよう設定されているかどうか判別する。設定されていなかったならばステップ S 1 2 6 に進み通常の再生動作を行う。特徴点抽出処理をするように設定されていたならばステップ S 1 1 9 に進んで再生画像データに既に何らかの特徴点情報が付加されているかどうか判別する。特徴点情報が付加されていなかった場合にはステップ S 1 2 0 でステップ S 1 0 5 と同様に画像データから特徴点を抽出する。特徴点情報が付加されていた場合にはステップ S 1 2 1 に進み、画像データに付加されている特徴点情報を読み出す。ステップ S 1 2 1 では再生画像に抽出した特徴点あるいは読み出した特徴点や特徴点情報を重畳表示する。特徴点に代わって前述したマーカ表示やアイコン表示するようにしても良い。

【 0 0 3 1 】

ステップ S 1 2 3 では抽出した特徴点あるいは付加されていた特徴点が記録部 1 1 2 7 に登録されている特徴点と一致するものがあるかどうか判別する。ここでも前述したステップ S 1 0 6 の場合と同様、一致する特徴点がなかったならばステップ S 1 2 4 で L C D モニタ 1 0 9 に表示している画像に対して特徴点が検出されたことを示すマーカやアイコンを重畳して表示する。もし登録してある特徴点と一致する特徴点が検出された場合にはステップ S 1 2 5 で登録済みであることを区別して他の特徴点と異なるマーカで重畳表示す

10

20

30

40

50

る。ステップ S 1 2 6 では表示されている抽出結果を登録する。この登録についても図 4 で説明する。ステップ S 1 2 6 での登録が終了したらステップ S 1 2 7 で次の画像データを再生するかどうか判別し、U/D 釐 1 1 6 5 で次の画像を選択されたならばステップ S 1 1 7 に戻る。次画像が選択されなかったならばステップ S 1 2 8 に進み、電源スイッチ 1 1 6 1 がオフされたかどうか判別する。もしオフされていなかったならば図 2 ステップ S 1 0 2 に戻り、オフされていたならば本シーケンスを終了する。

【 0 0 3 2 】

《特徴点情報の登録》

図 4 を使って特徴点情報を登録するステップについて説明する。この図 4 の登録のステップは前述した図 2 ステップ 1 0 9 と図 3 ステップ S 1 2 6 とで共通している。画像データが撮影した画像データの場合にはステップ S 1 5 1 においては特徴点抽出演算部 1 1 2 3 によって抽出した特徴点と同一の特徴点が記憶部 1 1 2 7 に登録されているかどうか判別する。画像データが再生画像データの場合には、ステップ S 1 5 1 ではその再生画像データに付加されている特徴点と特徴点情報とを読み出し、この読み出した特徴点あるいは特徴点情報と同一の特徴点や特徴点情報が図 1 3 で説明した記録形態で記憶部 1 1 2 7 に記憶されているかどうか判別する。再生画像データにその特徴点や特徴点情報が付加されていない場合には撮影画像データの場合と同様に再生画像から特徴点を抽出する。ここで画像データに付加されている特徴点情報について図 1 4 を基に説明する。図 1 4 に示すように D S C 0 0 2 という画像データのファイルには実際の画像データ以外に特徴点情報と特徴点データが付加して記録される。図 1 4 の場合には特徴点情報として、A 氏と C ちゃんの 2 名について登録されている。登録内容としては、優先度とこの画像データにおいて A 氏あるいは C ちゃんを抽出した日にちとその特徴点の重心位置、A 氏については更にこの D S C 0 0 2 という画像データ以外の画像データから抽出した A 氏の他の特徴点が二つあるのでそれについても追加して登録している。ここでも図 1 3 と同様に簡単なコメントや記録時あるいは再生時の処理方法について記録しておいても良い。更に特徴点抽出演算部 1 1 2 3 で演算した特徴点までの距離を記録しておいても良い。特徴点情報のデータ内容はその下の特徴点データエリアに順に記録される。

【 0 0 3 3 】

ステップ S 1 5 1 で撮影画像データの特徴点あるいは再生画像データに付加されていた特徴点と特徴点情報が記憶部 1 1 2 7 に登録済みであったならばステップ S 1 5 2 に進む。ここでは登録済み特徴点あるいは特徴点情報を追加あるいは変更するかどうか判別する。具体的には抽出した人物名や優先順位を入力したり変更したりする。ステップ S 1 5 2 で追加あるいは変更しなかったならばステップ S 1 5 6 に進み、追加あるいは変更入力されたならばステップ S 1 5 3 に進む。

【 0 0 3 4 】

ステップ S 1 5 1 で特徴点とその特徴点情報とを登録していなかったならば、ステップ S 1 5 3 に進む。ここでは抽出した特徴点や登録する特徴点情報を L C D モニタ 1 0 9 に表示する。ステップ S 1 5 4 では表示されている特徴点や特徴点情報を登録するよう指示されたかどうか判断する。原則として、新たに検出された特徴点が既に登録されている特徴点と全く同一でない限り新規に抽出した特徴点はステップ S 1 5 5 で特徴点と特徴点情報を記憶部 1 1 2 7 に追加して記憶する。この記憶指示は例えば設定釐 1 1 6 4 で L C D モニタ 1 0 9 の画面に表示されている登録実行表示を選択することで行うことが出来る（不図示）。これにより次第に人物の識別の精度が高くなる。抽出された特徴点が既に登録されていたり、ユーザにとって全く無関係の特徴点が抽出されていた場合などは新規に登録指示をしないのでステップ S 1 5 6 に進む。ステップ S 1 5 6 では同一画面内の他の特徴点についても登録を行うかどうか判別する。もしも他の特徴点を選択されたならばステップ S 1 5 1 に戻ってこれまでと同様の手順で登録する。

【 0 0 3 5 】

他の特徴点を選択されなかった場合にはステップ S 1 5 7 に進んでデジタルカメラの動作

モードを判別する。もし撮影モードに設定されていたならばこの登録のステップを終了する。被写体を変更したりして表示画面が変わった場合にはその都度この登録動作を行う。カメラの動作モードが再生モードだった場合にはステップS 1 5 8に進む。ここでは今度は設定値 1 1 6 4 でカード記録実行表示が選択された（不図示）かどうか判別する。記録指示が選択された場合には変更あるいは新規に追加された特徴点あるいは特徴点情報を原画像に付加してメモ리카ードに記録する。もし選択されなかった場合には付加情報の更新は行わずに本登録のステップを終了する。

【 0 0 3 6 】

《 撮影画角設定 》

図 2 ステップ S 1 1 0 の撮影画角の設定について図 5 を使って説明する。これは例えば自分の子供の C ちゃんをその運動会で撮影したいというような場合に好適な設定シーケンスである。まずステップ S 1 7 1 では撮影したい人物（例えば C ちゃん）を記憶部 1 1 2 7 に記憶されている特徴点情報の中から人物の固有名情報に基づいて設定値 1 1 6 4 を使って選択し優先撮影人物として予め登録する。この優先撮影人物として登録された人物に対しては前述した特徴点に付加されている優先順位より優先する。ステップ S 1 7 2 では撮影画面中に人物（主として顔）が抽出されたかどうか判別する。もし抽出されなかった場合にはステップ S 1 7 3 に進んで C P U 1 1 2 はドライバ 1 1 3 を駆動してズームレンズを長焦点方向にズーミングアップしていく。このズーミングアップは手動であっても自動であっても良い。ステップ S 1 7 4 ではズームレンズが最大ズーム位置に達したかどうか判別して達していなかったならばステップ S 1 7 2 に戻って人物が抽出されるまでこれを繰り返す。ステップ S 1 7 4 でズームレンズが最大焦点位置に達したならばステップ S 1 7 5 に進み L C D モニタ 1 0 9 上に人物が検出されない旨の警告表示（不図示）して本画角設定のステップを終了する。撮影者が撮影方向を変えて撮影画面が変わったらステップ S 1 7 2 からのステップを繰り返す。

【 0 0 3 7 】

ステップ S 1 7 2 で顔が検出されたならばステップ S 1 7 6 で図 1 5 に示したように抽出した人物の顔にマーカを重畳表示する。この表示画面を見てユーザは予め設定した人物の顔が撮影画面内に入っているかどうかを確認する。もし入っていなかったならば画面を移動させて所望の人物を容易に画面内に捉えることが出来る。ステップ S 1 7 7 では画面内の設定した人物が所定の大きさ以上かどうか判別する。もし所定の大きさ以上だった場合には本ステップを終了し、所定の大きさ以下だった場合にはステップ S 1 7 8 に進む。ステップ S 1 7 8 では C P U 1 1 2 はズームレンズを自動的にズーミングアップしていく。このとき前述した V R レンズも同時にドライバ 1 1 3 で駆動して抽出した被写体の重心が画面中央近傍から外れないようにする。

【 0 0 3 8 】

ステップ S 1 7 9 では設定した人物の顔の大きさが所定の大きさ以上になったかどうか判別する。もし所定の大きさ以上でなかったならばステップ S 1 7 7 に戻りズームレンズと V R レンズの駆動を継続する。ステップ S 1 8 0 で最大ズーム位置に達したならばステップ S 1 8 1 に進んで警告する。この警告は L C D モニタ 1 0 9 上に警告表示する（不図示）とともにブザー 1 2 3 でも音声で警告して本シーケンスを終了する。ステップ S 1 7 9 で所望の人物の顔の大きさが所定の大きさ以上になった場合には本シーケンスを終了する。ここで所定の大きさについては例えば全画面の約 1 0 % というように予めその大きさを設定値 1 1 6 4 を用いて設定しておく。また、ステップ S 1 7 8 でズーミングアップすることはせずに単に所望の人物の顔を V R レンズで画面中央部に移動させるだけに止めておいても良い。こうすることでユーザは中心にある所望の被写体を手動で自分の好みの大きさに手動でズーミングアップすることが出来る。この様にして、運動会、演奏会、発表会等の大勢の子供がいる中から自分の子供を確実に見つけて記録することが出来る。また、ここまでの説明では顔が小さかった場合について自動的にズーミングアップするようにしていたがこの逆に顔が大きすぎた場合に所定の顔の大きさになるように自動的にズームダウンするようにしても良い。同様に、ステップ S 1 7 4 で最大ズーム位置になった後ユー

ザによって画面が変えられたならば顔が抽出されるまで今度は逆にズームダウンするようにしても良い。これらの場合のシーケンスもズームアップする場合とほぼ同様であるので説明は省略する。

【 0 0 3 9 】

《 撮影条件の設定 》

図 2 ステップ S 1 1 1 の撮影条件の設定について図 6 ～図 8 を使って説明する。図 6 は複数被写体が抽出されたときにそれぞれの被写体までの距離に応じて絞り値を変えて最適な焦点深度を設定するフローである。ステップ S 2 0 1 で人物の顔の輪郭あるいは眼が検出されたかどうか判別する。どちらも検出されなかった場合にはステップ S 2 0 8 に進み、風景等の遠景撮影であると判断してステップ S 2 0 8 に進んで絞り値を大きく設定して焦点深度を深くする。ステップ S 2 0 1 で顔の輪郭あるいは眼が検出された場合にはステップ S 2 0 2 に進む。ステップ S 2 0 2 ではそのときのズームレンズ位置（焦点距離）を検出器 1 2 1 で検出し、記憶部 1 1 2 7 に記憶する。ステップ S 2 0 3 では前述したように抽出された顔の輪郭の大きさあるいは眼幅と記憶部 1 1 2 7 に記憶されたズームレンズ位置とから被写体までの距離を演算して記憶部 1 1 2 7 に記憶する。ステップ S 2 0 4 では撮影画面内の全ての人物に対して距離演算が終了したか判別する。もし終了していなかったならばステップ S 2 0 3 に戻ってそれぞれの人物に対して距離演算して記憶部 1 1 2 7 に記憶する。

【 0 0 4 0 】

抽出した全ての人物に対して距離演算が終了したならばステップ S 2 0 5 に進み抽出した人物の数を判別する。ステップ S 2 0 5 で人物の数が所定値以上であると判別されたならば集合写真と判断してステップ S 2 0 8 に進んで焦点深度を深くして全ての人物に対して焦点が合うように絞り値を大きく設定する。具体的には、ステップ S 2 0 3 で検出された各人物までの距離に基づいて全ての人物に対して焦点が合うための最適な焦点深度を求め、それに相当する絞り値を設定する。ステップ S 2 0 5 で人物の数が所定値以下であると判別されたならば、ステップ S 2 0 6 に進んでここでそれぞれの顔の大きさを判別する。もし顔の大きさが所定の大きさ以上であると判別されたならばステップ S 2 0 7 に進み、ポートレート撮影と判断して絞り値を小さくすることで焦点深度を浅く設定する。ステップ S 2 0 6 で顔の大きさが所定の大きさ以下であると判断されたならば風景を含めた記念写真と判断してステップ S 2 0 8 に進み絞り値を大きくして焦点深度を深くする。ここで所定の人数とは 3 ないし 4 名程度に予め設定する。

【 0 0 4 1 】

この様にすることにより、ユーザが撮影モードを予め風景撮影用のモードに設定していた場合に撮影画面内に人物が検出されたならば自動的に人物撮影に適した深度の浅いポートレート撮影用のモードで撮影することが出来る。逆にポートレート撮影用のモードに設定していたときに人物が検出されなかったならば自動的に深度の深い風景撮影用のモードに変更して撮影することが出来る。なお、ここで説明した被写体までの距離の演算方法において、顔の大きさや眼幅は大人や子供で異なり大人同士、子供同士であっても個人差がある。それ故、あくまでも大人あるいは子供の平均の顔の大きさ、眼幅から求めたおおよその距離である。正確な合焦位置は前述したコントラスト法によるピーク位置に基づいて決定される。

【 0 0 4 2 】

次に図 7、図 1 6、図 1 7、図 1 8 を使用して A F エリアあるいは A E エリアの設定について説明する。図 7 においては A F エリアの設定ということで説明しているが A E エリアの設定についても全く同様である。図 7 ステップ S 2 2 1 においてまず撮影画面内の所定の範囲内に人物がいるかどうか判別する。人物の有無の判別方法としてはここでは顔の輪郭が抽出されたかどうかで判別するものとする。もし人物がいなかったならばステップ S 2 2 2 に進んで予め設定された中央部等の固定のエリアを A F エリアとする。これは、もしも人物が抽出されたとしてもその人物が画面の隅の方にいた場合には撮影者は人物に重点を置いて撮影しようとはしないと判断し、これを排除するためである。図 1 6 にこ

の場合の撮影画面例を示す。図において太い波線でマーカ表示されている人物は画面内の細い波線で示す範囲外にいたのでその場合には予め設定された画面中央の太い実線枠内を A F エリアに設定する。多点測距可能な場合にはこの A F エリアは画面中央以外にも設定可能である。

【 0 0 4 3 】

ステップ S 2 2 1 で画面所定範囲内に人物が抽出された場合にはステップ S 2 2 3 に進み、抽出された人物の顔の数が複数かどうか判別する。複数でなかった場合にはステップ S 2 2 8 に進み、複数だった場合にはステップ S 2 2 4 に進む。ステップ S 2 2 4 では抽出された顔のうち最大の顔を選択してそこを A F エリアとして設定し A F エリアであるという表示をする。図 1 7 にこの場合の撮影画面の表示例を示す。ここでは抽出された実線で表示されている最大顔部分が A F エリアとして設定されていることを示している。ステップ S 2 2 5 では自動的に設定された A F エリア以外の人物位置を A F エリアに設定するかどうか判別する。もし撮影者が設定釦 1 1 6 4 を操作して波線で表示されている他の人物のいずれかを選択したならばその操作に従って A F エリアを順に移動させる。この場合の選択の順番としては、もし前述した優先順が記憶されている人物であったならばその優先順に従って選択されるがそれ以外に抽出された顔の大きさの順に選択されるようにしても良い。ステップ S 2 2 7 で選択が終了したならばステップ S 2 2 8 に進み抽出された顔の面積の大きさが第 1 の所定値以上かどうか判別する。もし第 1 の所定値以下だった場合にはステップ S 2 2 9 に進んで抽出した顔を内側に含む所定の大きさ（例えば第 1 の所定値）に A F エリアを設定する。これは抽出された顔の面積が小さすぎる場合には前述した A F 演算の際の精度が悪くなるからである。図 1 8 にこの場合の表示例を示す。

【 0 0 4 4 】

ステップ S 2 2 8 で抽出された顔の面積が第 1 の所定値以上だった場合にはステップ S 2 3 0 に進んでここで更に第 2 の所定値以上かどうか判別する。もし第 2 の所定値以上だった場合にはポートレート撮影であると判断してステップ S 2 3 1 に進んで顔全体を A F エリアに設定するのでなく更に抽出した目の位置を A F エリアに設定する。図 1 9 にこの場合の表示例を示す。第 2 の所定値以下だった場合にはステップ S 2 3 2 に進み、先に抽出された顔の面積を A F エリアに設定する。ここで第 1 および第 2 の所定値とは各種被写体を撮影した上で予め最適の値が設定されている。

【 0 0 4 5 】

ここまでの説明においてステップ S 2 2 4 では最大の顔を初めに選択するようにしたがこれを前述した登録の優先順位の最も高い人物あるいは撮影画角設定の項で説明した優先撮影人物を初めに表示するようにしても良い。あるいは顔の抽出と同時にその人物までの距離を計算して最短距離にいる人物から順に選択するようにしても良い。また、前述した優先撮影人物に対してはその演算された距離に基づいてフォーカスレンズの移動範囲を演算距離の前後の所定範囲のみ移動可能なように制限してやることで、人物に対する A F 動作を背景の影響を受けにくくすることが可能となる。更にこの優先撮影人物に対して A F 追従動作が確実かつ高速になる。そのほか、スポーツ撮影等で連写撮影モードに設定されている場合には、一コマ目の撮影はコントラスト法による評価値ピークに基づいて撮影距離を決定し、2 コマ目以降の撮影の場合には前回撮影したときとの人物や顔の輪郭あるいは眼幅の前のコマとの差（変化量）を検出してそのときのズームレンズ位置とあわせて被写体までの距離を演算することも容易に可能である。こうすることで高速に被写体変動に追従することが可能な A F 制御を実現することが出来る。

【 0 0 4 6 】

ここまでの A F エリアの設定のシーケンスは前述したように A E エリアの設定においても全く同様に適用することが出来る。もちろんこの場合においても前述した第 1 の所定値および第 2 の所定値は A F エリアの時と同様に実験で予め最適値が決定される。

【 0 0 4 7 】

次に図 8 に基づいて撮影モードの変更について説明する。ステップ S 2 4 1 で撮影モードが人物を撮影するに適した人物撮影モードに設定されているかどうか判別する。この人物

撮影モードにおいては 1 例として背景をぼかすために絞りは開放に近い値に設定し、ホワイトバランスは肌色を重視した設定にし、測距モードは A F モードに設定される。もし人物撮影モードに設定されていたならばステップ S 2 4 2 に進み、ここでは人物が抽出されたかどうか判別する。もし抽出されなかったならばステップ S 2 4 3 に進み、ブザーやモニタ等で警告するとともにステップ S 2 4 4 で遠景撮影に適した風景撮影用モードに変更して本シーケンスを終了する。この風景撮影用のモードの場合には焦点深度を深くするために絞りは大きな値に設定され、測距モードは焦点深度に応じて無限位置まで合焦する固定位置にフォーカスレンズを駆動する。ホワイトバランスは通常撮影時に使用される設定にするかあるいは昼間の撮影であったならば木の緑や青空を重視した設定にする。ステップ S 2 4 2 で人物が検出された場合には本ステップは終了する。ステップ S 2 4 1 で人物撮影モードに設定されていなかった場合にはステップ S 2 4 5 に進んでここで人物が検出されたかどうか判別する。もし検出されなかった場合には本シーケンスを終了し、検出されたならばステップ S 2 4 6 に進んでブザーやモニタで警告するとともに、ステップ S 2 4 7 で人物撮影用のモードに変更し本シーケンスを終了する。

【 0 0 4 8 】

《 ストロボの設定 》

図 9 を用いてストロボの発光量を設定する方法について説明する。ステップ S 2 5 1 では所定の A E エリア内の被写体に対して A E 演算回路 1 1 2 1 で測定した被写体輝度が所定値より大きいかどうか判別する。ここで被写体とは人物に限定されない。もし被写体輝度が所定値より小さい暗い被写体だった場合にはステップ S 2 6 1 に進み、所定値より大きくて被写体が明るかった場合にはステップ S 2 5 2 に進む。ステップ S 2 5 2 では撮影画面中に人物が抽出されたかどうか判別する。ここでも人物としては顔の輪郭が抽出されたかどうかで判別する。もし顔の輪郭が抽出されなかった場合にはステップ S 2 5 3 に進んでストロボを非発光に設定する。この非発光設定に基づいて撮影時には C P U 1 1 2 はストロボを非発光にするよう制御する。これにより実際の撮影時には A E 演算部 1 1 2 1 の演算結果に基づいたシャッタースピードと絞り値とで被写体が露光される。

【 0 0 4 9 】

ステップ S 2 5 2 で顔の輪郭が抽出された場合にはステップ S 2 5 4 に進んで抽出された人物の顔部分の明るさを測定する。ステップ S 2 5 5 では測定された顔部分の明るさが所定値より明るかったならばステップ S 2 5 3 に進み、暗かったならばステップ S 2 5 6 に進む。ステップ S 2 5 6 では前述した図 6 ステップ S 2 0 3 の場合と同様に検出した顔の大きさあるいは眼幅とそのときのズームレンズ位置に基づいて抽出した人物までの距離を演算する。ステップ S 2 5 7 では人物までの距離がストロボの適正露光可能範囲内であるかどうか判別する。もし適正露光可能範囲内であったならばステップ S 2 5 8 に進み撮影前に赤目軽減のためのプリ発光をするように設定し、ステップ S 2 5 9 で抽出した人物の顔が適正露光となるように演算した距離を基にストロボの発光量を設定する。

【 0 0 5 0 】

これにより、C P U 1 1 2 は実際の撮影時に、A E 演算部 1 1 2 1 によって演算されたシャッタースピードと絞り値とに設定するよう制御する。これにより人物を除いた画面全体が適正露光状態で撮影される。一方、周辺より暗い状態になっている人物に対しては距離に基づいて設定された発光光量でストロボを発光するよう制御する。これにより人物に対しても適正な露光状態で撮影することが出来る。この機能は逆光撮影時に特に効果的である。ストロボ本発光の前にはステップ S 2 5 8 の設定に基づいて赤目軽減用のプリ発光をするよう C P U 1 1 2 が制御する。このプリ発光は複数回行うようにしても良い。ステップ S 2 5 7 で適正露光可能範囲外であった場合にはステップ S 2 5 9 に進んで人物が適正露光しない旨警告表示する（不図示）。

【 0 0 5 1 】

ステップ S 2 5 1 で被写体が暗かった場合にはステップ S 2 6 1 に進んでここでも撮影画面中に人物としての顔の輪郭が抽出されたかどうか判別する。もし顔の輪郭が抽出された場合にはステップ S 2 6 2 に進んでステップ S 2 5 6 の場合と同様に抽出された人物まで

の距離を演算する。ステップ S 2 6 3 では人物までの距離がストロボの適正露光可能範囲内であるかどうか判別する。もし適正露光可能範囲外だった場合にはステップ S 2 6 0 に進み人物が適正露光外である旨の警告表示する。適正露光可能範囲内だった場合にはステップ S 2 6 4 に進み撮影前にストロボをプリ発光するように設定する。このプリ発光の役割はここではステップ S 2 5 8 で述べた赤目軽減用以外に更に、プリ発光による人物からの反射光に基づいて実際の撮影時のストロボ発光量を決定するためのものである。ステップ S 2 6 5 ではプリ発光の際の顔部分からの反射光に基づいて撮影時のストロボの発光量を決定するように設定する。ここでも前と場合と同様、プリ発光は複数回行って良く、更に赤目軽減用プリ発光と反射光測定用プリ発光とで分けても良い。ステップ S 2 6 0 で人物が抽出されなかった場合にはステップ S 2 6 6 に進んで被写体輝度を A E 演算した結果に基づいてストロボの発光光量を設定する。ステップ S 2 5 8 やステップ S 2 6 4 で赤目軽減用にストロボをプリ発光するよう設定する代わりに撮影後に撮影した瞳を検出して赤目部分をソフト的に補正する設定にしても良い。

【 0 0 5 2 】

《 撮影 》

図 1 0、図 1 1、図 2 0、図 2 1 を使用して通常とは異なる 2 種類の撮影方法のシーケンスについて説明する。図 1 0 は全押し S W 1 1 6 3 を 1 回押すと自動的に A F エリアから得られる焦点評価値の複数のピーク位置でそれぞれ撮影する様に構成されたシーケンスである。これにより各ピーク位置に対応した被写体毎に合焦した複数の画像データを得ることができる。ステップ S 3 0 1 で半押し S W 1 1 6 2 がオンされたことを検出するとステップ S 3 0 2 で C P U 1 1 2 はフォーカスレンズを至近から無限まで移動させ評価値を演算し評価値のピークを検出する。ステップ S 3 0 3 ではピークが複数あるかどうか判別する。もしピークが一つしかない場合にはステップ S 3 0 6 に進み、ピークが複数検出された場合にはステップ S 3 0 4 に進む。ステップ S 3 0 4 では特徴点抽出演算部 1 1 2 3 によって人物が抽出されたかどうか判別する。ここで人物が抽出された場合にはこれまでと同様に抽出した眼幅とズームレンズ位置から抽出された人物迄の距離を演算してその演算して得られた人物までの距離が複数のピークのどれに対応するか判別する。ステップ S 3 0 5 では最至近にいる人物位置を最初の撮影位置として選択し C P U 1 1 2 はフォーカスレンズを最至近人物位置を示しているピーク位置に駆動する。

【 0 0 5 3 】

ステップ S 3 0 3 でピーク位置が一つしかなかった場合にはステップ S 3 0 6 で検出したピーク位置（この場合この位置が最至近ピーク位置となる）を選択する。ステップ S 3 0 4 でピークが複数検出されて且つ人物が検出されなかった場合にもステップ S 3 0 6 に進んで最至近位置を撮影位置として選択する。

【 0 0 5 4 】

ステップ S 3 0 7 では全押し S W 1 1 6 3 がオンされたかどうか判別する。もしオンされていなかったならばステップ S 3 1 3 に進み、オンされたならばステップ S 3 0 8 に進む。ステップ S 3 0 8 では前述したステップ S 3 0 5 あるいはステップ S 3 0 6 で選択されたピーク位置で露光し、露光終了後蓄積した画像データを読み出す。ステップ S 3 0 9 では他の人物位置に相当するピーク位置の有無を判別する。もし他の人物位置に相当するピーク位置があったならばステップ S 3 0 8 に戻ってその位置で 2 度目の露光をした後に蓄積した画像データを読み出す。他に人物位置に相当するピーク位置がなかったならばステップ S 3 1 1 に進み最至近ピーク位置での露光が終了しているかどうか判別する。もし最至近ピーク位置での露光が終了していなかったならばステップ S 3 1 2 に進み、最至近位置で引き続き露光する。最至近位置での露光が終了していたならば本シーケンスを終了する。ステップ S 3 0 7 で全押し S W 1 1 6 3 が押されていなかったならばステップ S 3 1 3 に進む。ステップ S 3 1 3 では半押し S W 1 1 6 2 が押されているかどうか判別する。もし半押し S W 1 1 6 2 が押されていたならばステップ S 3 0 7 に戻り全押し S W 1 1 6 3 が押されるまでフォーカスをロックする。ステップ S 3 1 3 で半押し S W 1 1 6 2 が押されていなかったならば本シーケンスを終了する。

【 0 0 5 5 】

図 2 0、2 1 を使って実際の撮影例を説明する。図 2 0 は撮影画面内に人物とそれより手前に花が配置されていた場合である。通常の A F 撮影では最至近優先で合焦するのでこの場合には手前の花に対してピントのあった画像が 1 枚だけ撮影される。図 2 1 はこの場合のフォーカスレンズ位置に対応した評価値変化を示している。ここでは画面全体を A F エリアとした場合の評価値変化を示している。この場合は焦点評価値に二つのピーク (P 1、P 2) が検出される。通常の A F では P 1 と P 2 の大きさには関係なく或る程度以上の大きさであったならば最至近のピークである P 2 が選択される。この様に単に被写体のコントラストを検出しているだけでは P 1 に相当する位置 x 1 と、P 2 に相当する位置 x 2 のどちらに人物がいるのか判定することが出来ない。これに対して人物の顔の大きさあるいは眼幅から人物までの距離を演算することによって位置 x 1 が人物によるピークであると判断することが出来る。それ故、最至近位置 x 2 と人物位置 x 1 との都合 2 回撮影することでそれぞれにピントのあった画像データを得ることが出来る。あるいは人物ピーク位置でのみ撮影するようにして最至近ピークが人物以外のピークであった場合には撮影しないようにしても良い。この時、前述した撮影画角の設定の場合と同様、優先撮影人物を予めカメラに設定しておいてその人物に対応するピークで 1 回だけ撮影するようにしても良い。

【 0 0 5 6 】

これによりたとえ複数の人物が A E エリア内にいたとしても確実に所望の人物に対してピントが合った画像を得ることが出来る。人物が複数いた場合には全ての人物について撮影するのでなく、一定の評価値以上のピークに対応する人物位置で撮影するようにしても良い。あるいは最大連続撮影枚数を設定できるようにしても良い。前述したように特徴点を基に演算した特徴点までの距離は正確な距離ではないのでこのようにコントラスト法において複数ピークがあった場合などに補助的に人物位置ピークを判定するのに使用することで正確に合焦させることが出来る。

【 0 0 5 7 】

次に図 1 1 を基に目を閉じた状態で撮影されることを防ぐ方法について説明する。ステップ S 3 2 1 で全押し S W 1 1 6 3 が押されたならばステップ S 3 2 2 で全押しスイッチが押される前の画像データから特徴点抽出演算部 1 1 2 3 により被写体の瞳を検出する。ここで被写体が目を閉じていて瞳が検出されないと判断されたならばステップ S 3 2 3 で被写体の瞳が検出されるまで実際の露光を遅延させステップ S 3 2 2 に戻る。瞳が検出されたならばステップ S 3 2 4 で実際に露光を行い、ステップ S 3 2 5 で露光した画像データを読み出す。ステップ S 3 2 6 では読み出した画像データから直ちに特徴点抽出演算部 1 1 2 3 で瞳を再度検出する。この時瞳が検出されなかったならばステップ S 3 2 7 でブザー 1 2 3 でもって警告しステップ S 3 2 2 に戻って瞳が検出されたことを確認して直ちに再露光する。ステップ S 3 2 6 で瞳が検出されたならば本シーケンスを終了する。このように撮影前に被写体が目を開けていることを確認するとともに、撮影後も目を閉じて撮影されてしまったかどうかを直ちに確認している。これによりもし目を閉じて撮影された場合には直ちに再度撮影することが出来る。あるいは再度撮影する代わりに目を閉じて撮影された場合には撮影後にその部分のみソフト的に補正してやっても良い。補正方法としては撮影後にモニターで被写体の動画を撮影していた際の被写体の開いている目を抽出してこれを閉じている目と置き換えてやればよい。

【 0 0 5 8 】

この図 1 1 の説明では撮影後に目を閉じていたことを検出して再撮影するようにしていたが、ほかにも撮影した被写体の不具合を検出して再度撮影することで最良の画像を得ることが出来る。例えば、撮影時に被写体が動いてしまった場合には再生画像からブレを検出することで判別することが出来る。あるいは、集合写真で顔が隠れてしまった場合には撮影前の顔の数と撮影後の顔の数とを比較したり、あるいは顔の輪郭の抽出が不充分であるような場合にも再度撮影するように設定することも可能である。さらにステップ S 3 2 7 の警告においてもブザーでもって警告するだけでなく音声で例えば “目

を閉じて撮影されました。”、“ブレて撮影されました。”、“顔が隠れている人がいます。”等具体的に不具合を警告するようにしても良い。

【 0 0 5 9 】

《記録処理》

図 1 2 を基に特徴点抽出に伴う記録時の処理について説明する。ステップ S 4 0 1 ではまず特徴点抽出演算部 1 1 2 3 によって人物の顔の輪郭が抽出されたかどうか判別する。もし抽出されなかったならば予め設定されている色再現用あるいは輪郭強調用パラメータを使用した記録処理を行う。抽出されたならばステップ S 4 0 2 に進んで抽出された顔の数を判別する。顔の数が所定値以下だったならばステップ S 4 0 6 に進み、所定値以上だったならばステップ S 4 0 3 に進む。ここで所定値とは 3 ～ 4 程度の値が適している。顔の数が 3 ～ 4 個よりも多く抽出された場合には集合写真を撮影していると判断してステップ S 4 0 3 でデジタル信号処理回路 1 0 6 において色再現用のパラメータを肌色を重視したパラメータを使用するようにする。ステップ S 4 0 4 では更に、顔の特定部位を検出しステップ S 4 0 5 で特定部位近傍以外の顔の部分の輪郭強調を弱めるように処理する。特定部位とは例えば眼、鼻、口、耳、髪、眉毛等である。これによりこれら特定部位近傍以外の部分では周波数特性にローパスフィルタがかけられるので頬や額等にあるしわ、ほくろ、シミ等を目立たなくすることが出来る。ステップ S 4 0 2 で顔の数が所定値以下だった場合にはステップ S 4 0 6 に進んで顔の大きさを判別する。もし顔が複数検出されていたなら最大の大きさの顔で判別する。顔の面積が所定値より大きかった場合にはポートレート撮影と判断して肌色を重視した処理を行うステップ S 4 0 3 に進む。顔の面積が所定値より小さかったならば風景を含めた記念撮影と判断し、通常の記録処理を行う。

【 0 0 6 0 】

この様にステップ S 4 0 3 では顔部分に対してのみ肌色重視処理をしているのではなく、画像データ全体に対して通常の色パラメータの代わりに肌色を重視したパラメータを選択して処理を施している。これは肌色以外の部分においてはこの様に肌色を重視したパラメータを採用した処理を施したとしても、元もと肌色成分が少ないので肌色重視処置をした際の影響が少ないからである。これによりわざわざ顔部分を抜き出してそこに対してのみ肌色重視処理するといった複雑な処理が不要となる。

【 0 0 6 1 】

ここまでの説明において、ステップ S 4 0 5 で施した処理とは逆に抽出された眼、鼻、口、耳、髪、眉毛およびその近傍部分に対して輪郭強調を強めに施すことによりくっきりとした顔を表現することもできる。また、あまり小さな顔に対して輪郭強調を施しても効果は小さいので或る程度大きな顔に対してのみ輪郭強調を施すようにしても良い。またこれらステップ S 4 0 3 の肌色処理とステップ S 4 0 5 の輪郭強調処理は何れかのみを選択可能としても良い。この肌色処理あるいは輪郭強調処理のパラメータをそれぞれ複数備えていて、これらから適宜選択をして肌色の程度あるいは輪郭強調の程度を最良の状態とすることも容易である。これ以外にも、年齢や男女の性別を判断して老人や女性の場合には色相以外に彩度や輝度を上げるためのパラメータを選択するようにしてもよい。あるいは、特定の人種に最適な色バランスをそのまま他の人種に適用すると不自然な肌色が再生されてしまうので人種に応じて肌の色を緩和するような色パラメータを選択するのも効果的である。このためには、顔や手足、耳、鼻等の骨格形状、瞳や顔の色、唇形状、着衣、髪型等から判断して人種を判別すれば良い。更に、ここまでの説明においてはこれらの処理を記録前に行うようにしていたが、これを再生時に行っても良い。すなわち、図 1 4 で説明した画像ファイルに、前述した特徴点情報と特徴点データ以外に各個人毎の特有の情報やホワイトバランス処理情報や輪郭強調処理情報も同時に記録しておくことで再生時に最適な処理を施すことが出来る。

【図面の簡単な説明】

【図 1】本発明によるデジタルカメラの構成を示すブロック図である。

【図 2】本発明によるデジタルカメラの動作シーケンスを説明するフローチャートである。

【図 3】本発明によるデジタルカメラの動作シーケンスを説明するフローチャートである。

【図 4】特徴点情報を登録する時のシーケンスを説明するフローチャートである。

【図 5】撮影画角を設定する時のシーケンスを説明するフローチャートである。

【図 6】撮影条件を設定する時のシーケンスを説明するフローチャートである。

【図 7】他の撮影条件を設定する時のシーケンスを説明するフローチャートである。

【図 8】他の撮影条件を設定する時のシーケンスを説明するフローチャートである。

【図 9】ストロボの発光量を設定する時のシーケンスを説明するフローチャートである。

【図 10】撮影シーケンスを説明するフローチャートである。

【図 11】他の撮影シーケンスを説明するフローチャートである。

10

【図 12】記録処理シーケンスを説明するフローチャートである。

【図 13】特徴点と特徴点情報の記録状態を説明する図である。

【図 14】画像データとそこに付加されている特徴点情報の記録状態を説明する図である。

【図 15】抽出した特徴点に対してそれぞれ区別してマーカ表示している表示例である。

【図 16】A F エリアあるいは A E エリアの設定を示す表示例である。

【図 17】A F エリアあるいは A E エリアの他の設定を示す表示例である。

【図 18】A F エリアあるいは A E エリアの他の設定を示す表示例である。

【図 19】A F エリアあるいは A E エリアの他の設定を示す表示例である。

【図 20】A F エリアの設定を示す表示例である。

20

【図 21】図 20 の被写体の位置関係を説明する図である。

【図 22】レンズの焦点距離と眼幅から人物までの距離を求める説明図である。

【符号の説明】

1 0 1 撮影レンズ

1 0 2 絞り

1 0 3 撮像素子

1 0 4 アナログ信号処理部

1 0 5 バッファメモリ

1 0 6 デジタル信号処理部

1 0 8 D / A コンバータ

30

1 0 9 L C D モニタ

1 1 0 記録・再生信号処理部

1 1 1 外部記憶媒体

1 1 2 C P U

1 1 3 レンズ駆動部

1 1 4 絞り駆動部

1 1 5 撮像素子駆動部

1 1 6 操作部材

1 2 0 インタフェース

1 2 1 レンズ位置検出部

40

1 2 2 ストロボ

1 2 3 発音体

1 3 5 A / D コンバータ

1 1 2 1 A E 演算部

1 1 2 2 A W B 演算部

1 1 2 4 バンドパスフィルタ

1 1 2 5 加算部

1 1 2 6 A F 演算部

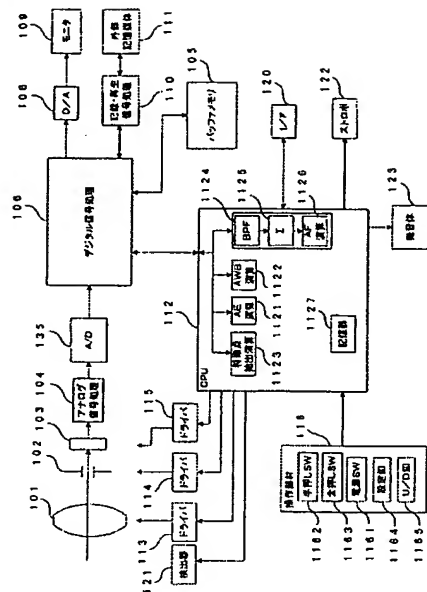
1 1 2 7 記憶部

1 1 6 1 電源スイッチ

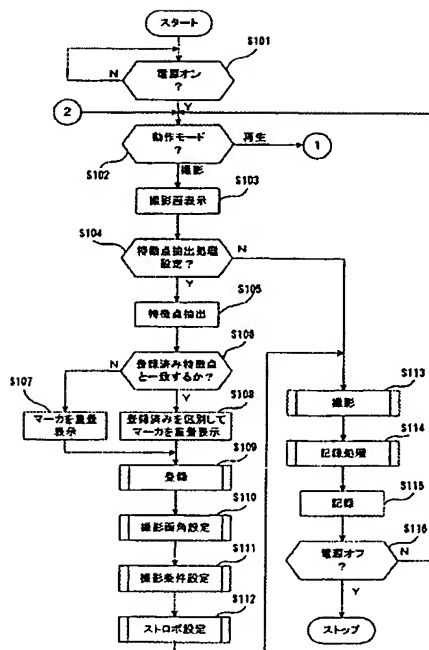
50

- | | |
|---------|----------|
| 1 1 6 2 | 半押しスイッチ |
| 1 1 6 3 | 全押しスイッチ |
| 1 1 6 4 | 設定釦 |
| 1 1 6 5 | アップ／ダウン釦 |

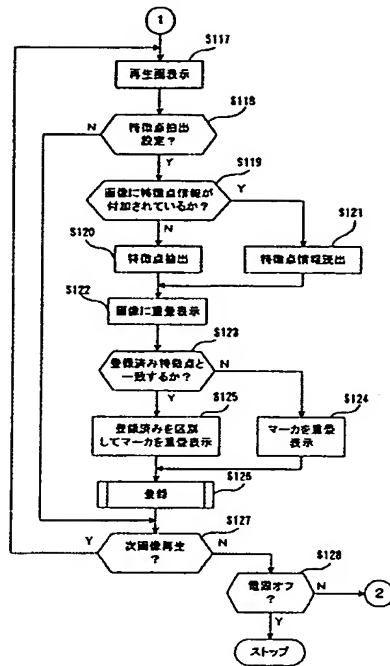
【 図 1 】



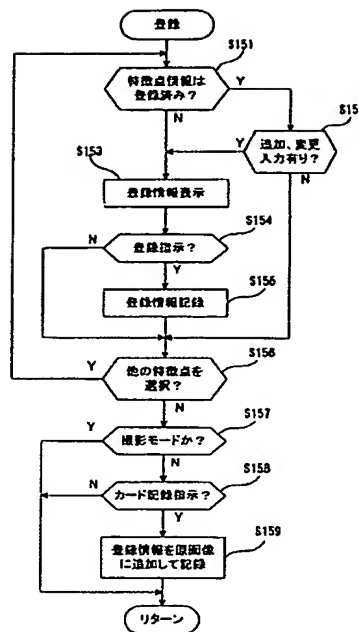
【图 2】



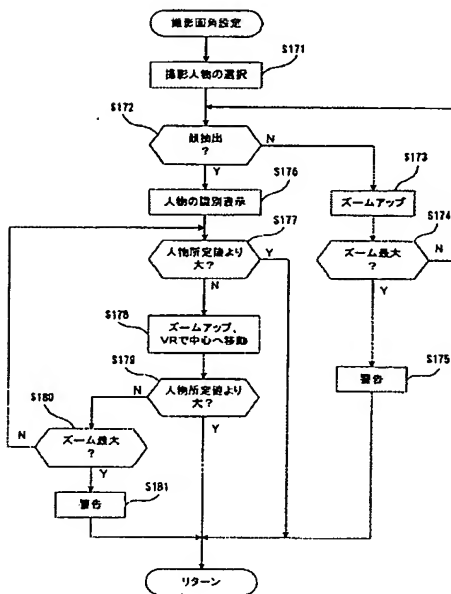
【 図 3 】



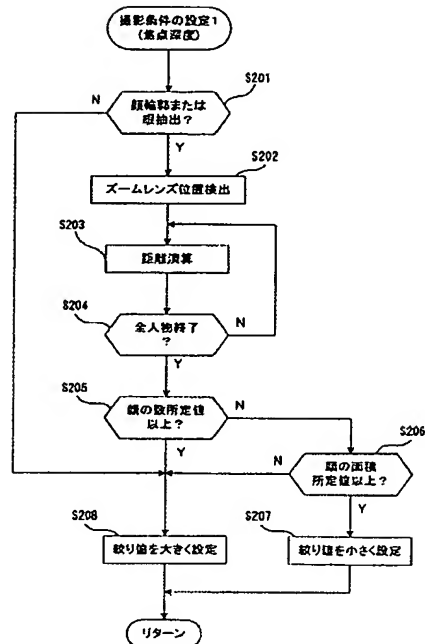
【 図 4 】



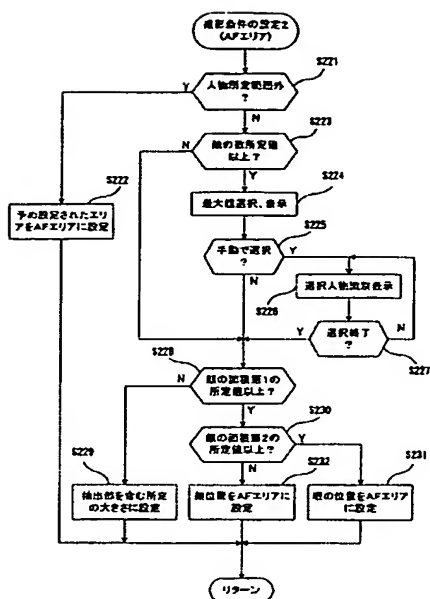
【 図 5 】



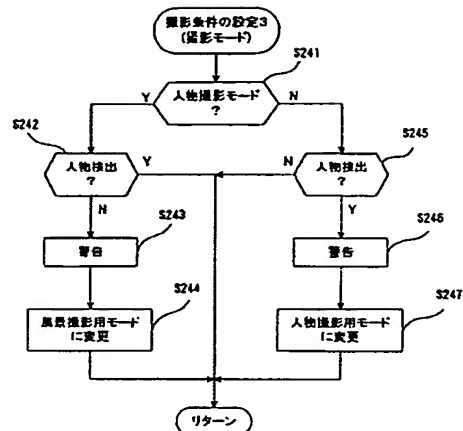
【 図 6 】



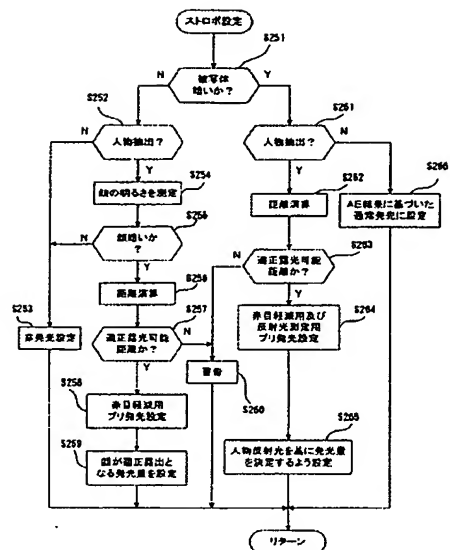
【图 7】



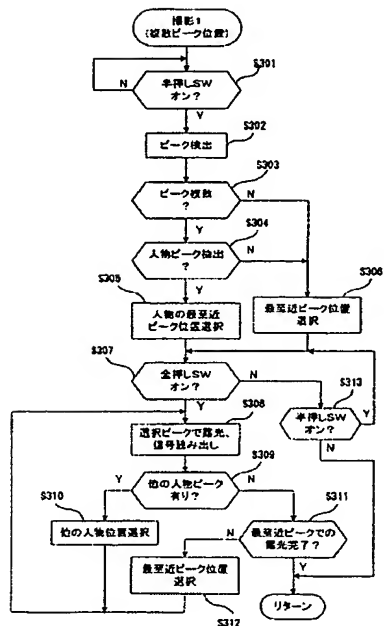
【图 8】



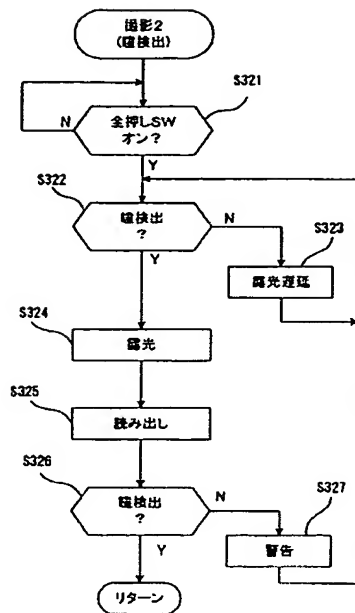
【图 9】



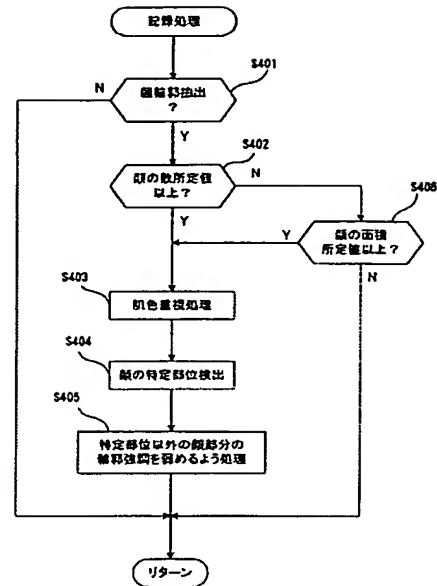
【 図 10 】



【 図 1 1 】



【 図 1 2 】



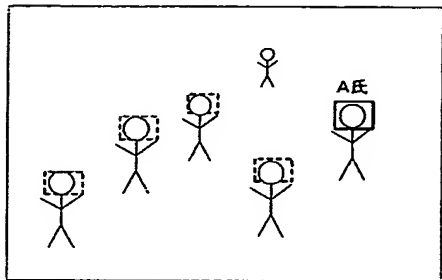
【 図 1 3 】

特徴点情報エリア	
・A氏	
・優先度:1	
・登録日	・(1) 2000/2/10
	・(2) 2001/10/5
	・(3) 2001/7/12
・B子	
・優先度:3	
・登録日	・(1) 2002/1/10
・Cちゃん	
・優先度:2	
・登録日	・(1) 2000/2/10
・名称無し1	
・優先度:無し	
・登録日	・(1) 2002/1/26
・	・
・	・
・	・
特徴点データエリア	
	A(1)
	A(2)
	A(3)
	B(1)
	C(1)
	無し(1)
	・
	・

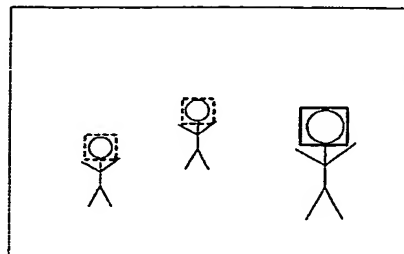
【 図 1 4 】

ファイル名 DSC002	
特徴点情報エリア	
・名称:A氏	
・優先度:1	
・抽出日	2000/2/10
・抽出位置	(x, y)=(123, 456)
・追加日時	(2) 2001/10/5
	(3) 2001/7/12
・名称:Cちゃん	
・優先度:2	
・抽出日	2000/2/10
・抽出位置	(x, y)=(987, 654)
特徴点データエリア	
	A(1)
	A(2)
	A(3)
	C(1)
画像データエリア	

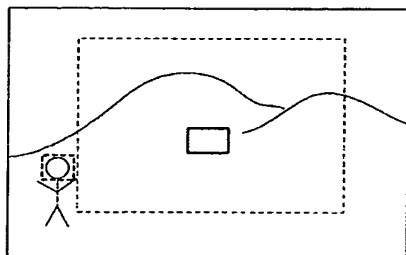
【図 15】



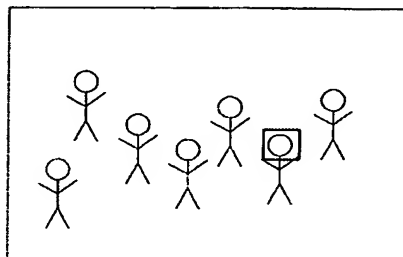
【図 17】



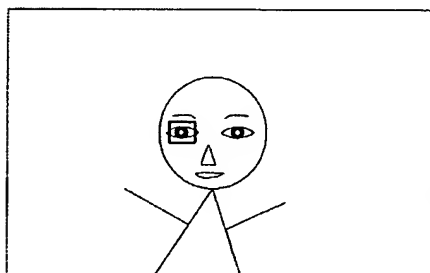
【図 16】



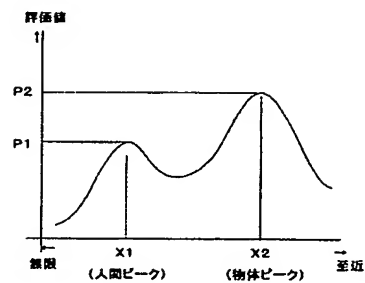
【図 18】



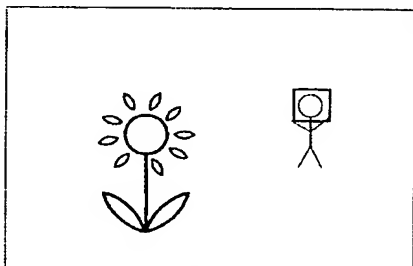
【図 19】



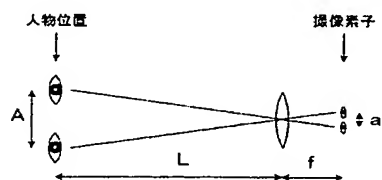
【図 21】



【図 20】



【図 22】



 フロントページの続き

(51)Int. Cl. '	F I	テーマコード (参考)
G O 3 B 17/18	H O 4 N 5/225	A 5 C O 2 2
G O 6 T 1/00	H O 4 N 9/04	B 5 C O 6 5
G O 6 T 7/00	G O 2 B 7/11	N 5 L O 9 6
H O 4 N 5/225	G O 2 B 7/11	D
H O 4 N 9/04	G O 3 B 3/00	A
// H O 4 N 101:00	H O 4 N 101:00	

(72)発明者 太田 雅

東京都品川区二葉1丁目3番25号 株式会社ニコン技術工房内

F ターム(参考) 2H002 FB31 FB58 FB59 FB60 FB71

2H011 BA31 BB03

2H051 BA45 BA47 CB22 CE23 CE24 DA15

2H102 AA42 AA44 AA71 BB01 BB22

5B057 BA02 CA01 CA12 CA16 DA08 DB02 DB06 DC02 DC04 DC16

5C022 AA13 AB01 AB06 AB15 AB28 AB29 AB30 AB66 AC03 AC13
AC695C065 AA03 BB02 BB08 BB10 BB11 BB41 CC01 CC08 CC09 FF02
FF03

5L096 AA02 AA06 BA18 CA02 FA02 FA06 FA59